



FICHE TECHNIQUE

EYES

V1.2

1 Fiche technique

Eyes

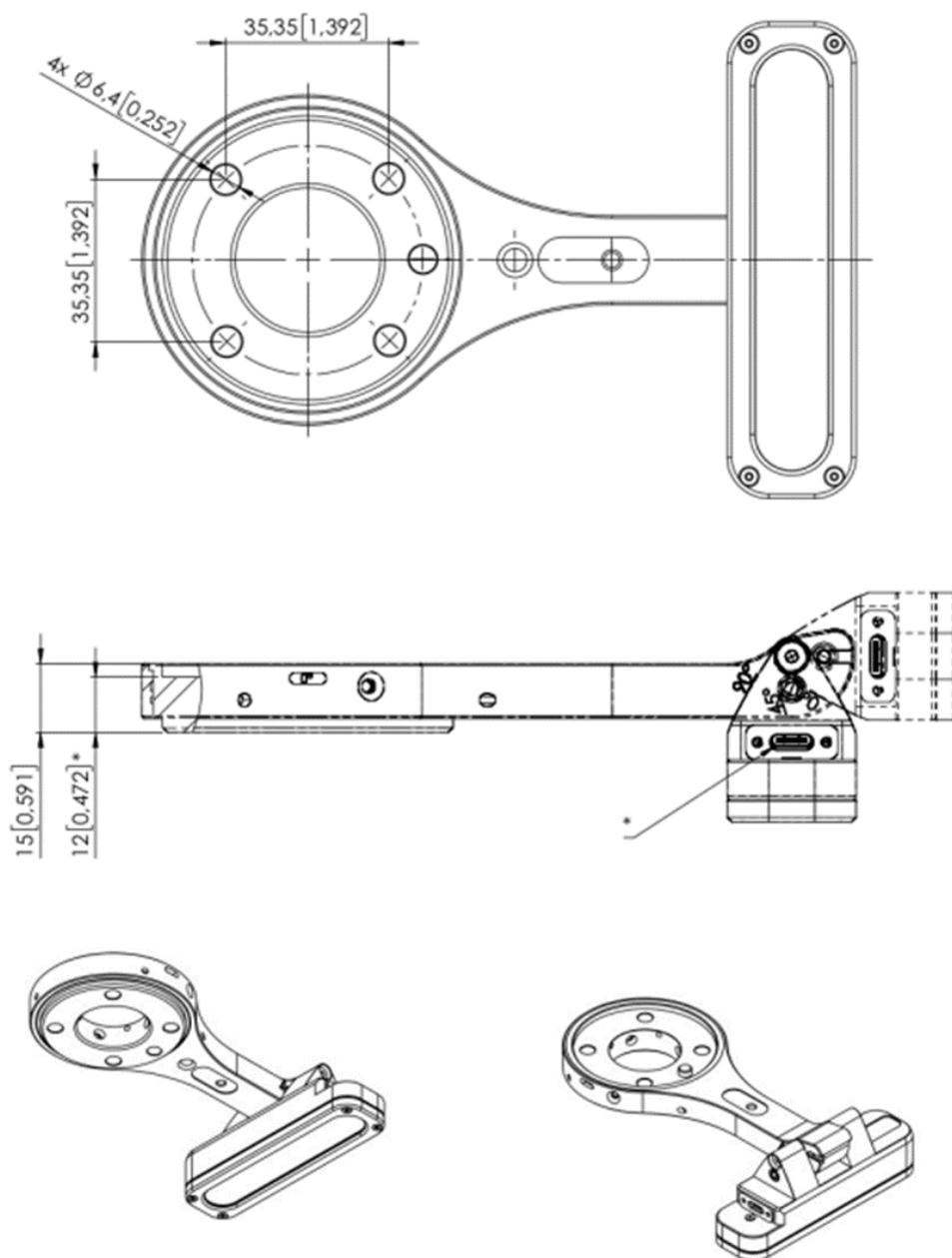
Caractéristiques de la caméra	
Interface	USB-C 3.x
Technologie du capteur d'image	Obturateur déroulant Taille de pixel 1,4µm x 1,4µm
Champ de vision (FOV) de la caméra RVB	69,4° x 42,5° x 77° (+/- 3°)
Résolution de la caméra RVB	1280x1080
Technologie de profondeur	Stéréo IR active
FOV de profondeur	65°±2° x 40°±1° x 72°±2°
Résolution de sortie de profondeur	1280 x 720
Distance de travail	400-1000 mm
Température de fonctionnement	0 – 35 °C
Indice IP	IP 54

Fonctions Eyes		
Type de système de vision	2.5 D	
Taille de pièce minimum	10x10 mm ou 15 mm de diamètre	
Applications prises en charge	Détection, tri	
Options de support prises en charge	Robot et externe	
Reconfigurabilité avec Robot monté	12 configurations (4 x 3)	
	Autour de la bride du robot	Orientations d'inclinaison
	0 - 90 - 180 - 270 (degrés)	0 - 45 - 90 (degrés)
Temps de traitement	Type : 0,5 s	
Répétabilité de la détection	< 2 mm	
Précision de la détection	Montage externe	Montage sur robot
	Type : 2 mm	Type : 2 mm

Recommandations d'application et de configuration	
Conditions d'éclairage	Pas de changements drastiques et instantanés
Réflexions et points lumineux focalisés	Garder le minimum
Caractéristiques des objets	Différents de l'arrière-plan
Caméra par rapport à la table de travail	Orientée droit vers elle

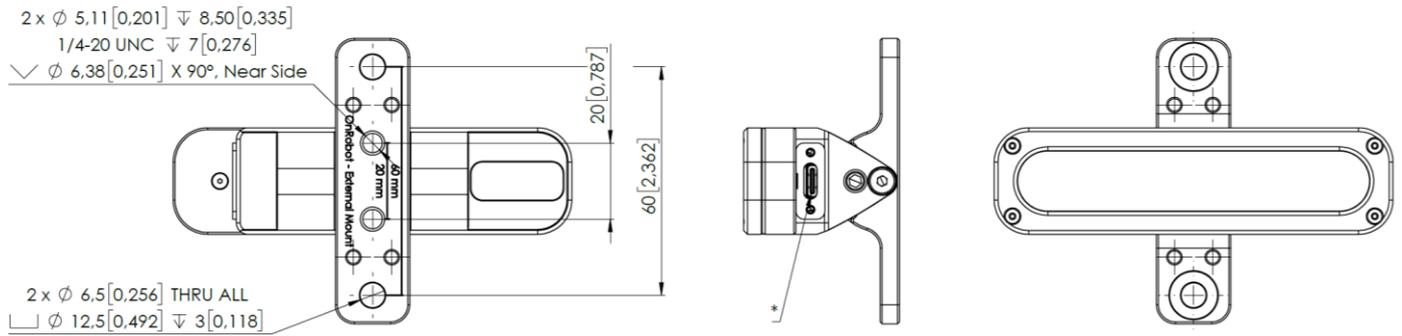
Eye Box	
Poids	1,01 kg 2,23 lb
Alimentation électrique requise	24 V (5A)

Montage sur robot

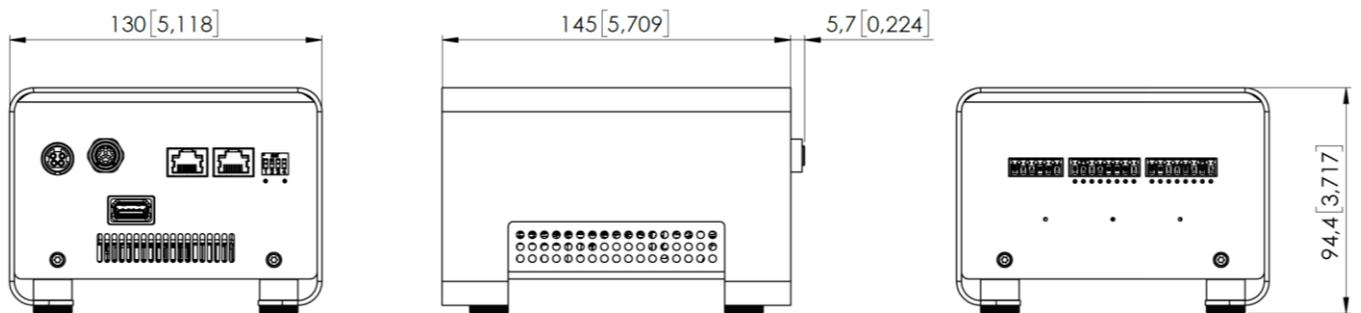


Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].

Montage externe



Eye Box



Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].